(19)日本国特許庁(JP)　(12)公表特許公報(A)　(11)特許出願公表番号
特表2017-503667
(P2017-503667A)
(43)公表日 平成29年2月2日(2017.2.2)

| (51)Int.Cl. | | F I | | | テーマコード（参考） |
|---|---|---|---|---|---|
| *B25J 15/08* | *(2006.01)* | B２５Ｊ | 15/08 | K | ３Ｃ７０７ |
| | | B２５Ｊ | 15/08 | J | |

審査請求 有 予備審査請求 未請求 （全 17 頁）

(21)出願番号 特願2016-547866 (P2016-547866)
(86)(22)出願日 平成27年1月22日 (2015.1.22)
(85)翻訳文提出日 平成28年8月26日 (2016.8.26)
(86)国際出願番号 PCT/EP2015/051236
(87)国際公開番号 WO2015/110522
(87)国際公開日 平成27年7月30日 (2015.7.30)
(31)優先権主張番号 1450532
(32)優先日 平成26年1月22日 (2014.1.22)
(33)優先権主張国 フランス(FR)

(71)出願人 311003754
ソフトバンク・ロボティクス・ヨーロッパ
ＳＯＦＴＢＡＮＫ ＲＯＢＯＴＩＣＳ ＥＵＲＯＰＥ
フランス国、７５０１５・パリ、リュ・デュ・コロネル・ピエール・アビア・４３
(74)代理人 110001173
特許業務法人川口國際特許事務所
(72)発明者 ラビル，ジェレミー
フランス国、７５０１５・パリ、リュ・デュ・コロネル・ピエール・アビア・４３、アルデバラン・ロボティクス気付
(72)発明者 クレール，バンサン
フランス国、９２１４０・クラマール、リュ・シェフ・ドゥ・ビル、１９
最終頁に続く

(54)【発明の名称】指が改良されたヒューマノイドロボットに設けることが意図された手

(57)【要約】
本発明は、ヒューマノイドロボット向けの手に関する。手は、手のひらと、手のひらに連接された少なくとも１本の指（１４）とを備え、指（１４）は、少なくとも１つの指骨（２１、２２、２３）と、指骨（２１、２２、２３）を手のひらに連結する関節（２７、２８、２９）とを備え、指骨（２１、２２、２３）は、主方向（３１、３２、３３）に延在する。本発明によれば、関節（２７、２８、２９）は、いくつかの自由度を可能にする弾性接合片（３５、３６、３７）を備える。手は、接合片（３５、３６、３７）によって可能になる自由度のうちの回転自由度のための動力化手段（５０、５１）を備え、動力化された回転自由度は、指骨（２１、２２、２３）の主方向（３１、３２、３３）に直角の軸（４１、４２、４３）の周りの相対的な動きを可能にする。接合片（３５、３６、３７）によって可能になる自由度のうちの他の自由度は、動力化されない。

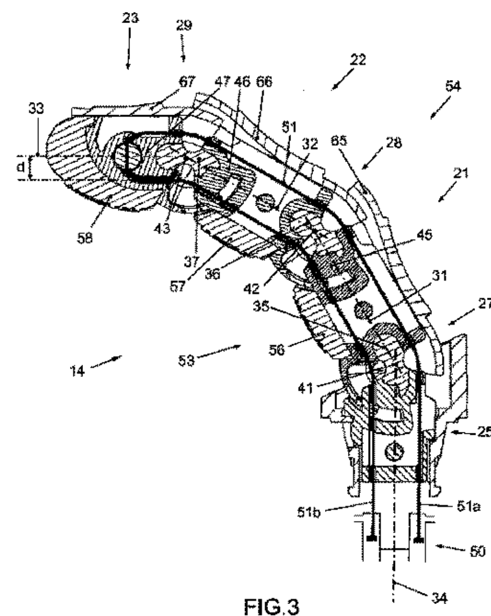


FIG.3